





PCT

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

(PCT Article 36 and Rule 70)

Applicant's or agent's file reference 0227	FOR FURTHER ACTION See Notification of Transmittal of International Preliminary Examination Report (Form PCT/IPEA/416)						
International application No.	International filing date (day/month/year)	Priority date (day/month/year)					
PCT/JP2003/006085	15 May 2003 (15.05.2003)	17 July 2002 (17.07.2002)					
International Patent Classification (IPC) or national classification and IPC B25J 9/22							
Applicant KABUSHIKI KAISHA YASKAWA DENKI							
 This international preliminary examination report has been prepared by this International Preliminary Examining Authority and is transmitted to the applicant according to Article 36. 							
2. This REPORT consists of a total of	sheets, including this cover	sheet.					
amended and are the basis for	ied by ANNEXES, i.e., sheets of the descript or this report and/or sheets containing rectific Administrative Instructions under the PCT).	ion, claims and/or drawings which have been ations made before this Authority (see Rule					
These annexes consist of a to	otal of sheets.						
3. This report contains indications rela	ating to the following items:						
I Basis of the report							
II Priority							
III Non-establishment	of opinion with regard to novelty, inventive s	tep and industrial applicability					
IV Lack of unity of in	vention						
V Reasoned statement under Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability; citations and explanations supporting such statement							
VI Certain documents cited							
VII Certain defects in the international application							
VIII Certain observations on the international application							
Date of submission of the demand Date of completion of this report							
15 December 2003 (15.12.2003) 08 June 2004 (08.06.2004)							
Name and mailing address of the IPEA/JP	Authorized officer						
Facsimile No.	Telephone No.	Telephone No.					



INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

International application No.

PCT/JP2003/006085

I. Basis of the report					
1. With	regard to	the elements of the international application:*			
	the inter	national application as originally filed			
\boxtimes	the desc	ription:			
	pages	1,3-6	, as originally filed		
	pages		, filed with the demand		
	pages	, filed with the letter of	19 April 2004 (19.04.2004)		
\boxtimes	the clair	ns:			
	pages	3-5	, as originally filed		
	pages	, as amended (together	with any statement under Article 19		
	pages		, filed with the demand		
	pages	1,2 , filed with the letter of _	19 April 2004 (19.04.2004)		
\boxtimes	the drav				
	pages	1-10	, as originally filed		
	pages		, filed with the demand		
	pages	, filed with the letter of _			
	the seque	nce listing part of the description:			
	pages		, as originally filed		
	pages		, filed with the demand		
	pages	, filed with the letter of _			
the i	internation se elemen the lan the lan	guage of a translation furnished for the purposes of international search (under Reguage of publication of the international application (under Rule 48.3(b)). Iguage of the translation furnished for the purposes of international preliminary	which is:		
3. Wit	th regard liminary e	to any nucleotide and/or amino acid sequence disclosed in the interna examination was carried out on the basis of the sequence listing:	ational application, the international		
<u> </u>		ned in the international application in written form.			
_		ngether with the international application in computer readable form.			
<u> </u> _	•	ned subsequently to this Authority in written form.			
		ned subsequently to this Authority in computer readable form.	A bound the disclosure in the		
-		tatement that the subsequently furnished written sequence listing does no ational application as filed has been furnished.	t go beyond the disclosure in the		
		tatement that the information recorded in computer readable form is identical turnished.	1 to the written sequence listing has		
4.	The a	mendments have resulted in the cancellation of:			
		the description, pages			
		the claims, Nos.			
		the drawings, sheets/fig			
5.	This re	eport has been established as if (some of) the amendments had not been made, so it the disclosure as filed, as indicated in the Supplemental Box (Rule 70.2(c)).**	since they have been considered to go		
in and	this repoi i 70.17).	sheets which have been furnished to the receiving Office in response to an invit t as "originally filed" and are not annexed to this report since they do n nent sheet containing such amendments must be referred to under item 1 and ann	not contain amendments (Kule 70.10		
Any	replaced				

INTERNATIONAL PRELIMINARY EXAMINATION REPORT

International application No.
PCT/JP 03/06085

٧.	Reasoned statement under Article 35(2) with regard to novelty, inventive step or industrial applicability
	citations and explanations supporting such statement

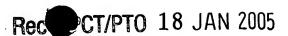
1. Statement			
Novelty (N)	Claims	1-5	YES
1.670.00 (2-7)	Claims		NO NO
Inventive step (IS)	Claims		YES
Inventive step (IS)	Claims	1-5	NO
		1-5	YES
Industrial applicability (IA)	Claims		
	Claims		NO

Citations and explanations

Claims 1 to 5

Newly cited document 4 (JP 10-91225 A (Toshiba Corporation)) indicates that the position of an imaging means on a coordinate system is converted to a position on a robot coordinate system, and although it is unclear whether the camera is detachably mounted on the robot, and whether the characteristic locations such as marks are provided, document 2 (JP 2002-2909 A (Shinko Electric Co., Ltd.)) indicates that a detachable camera is mounted to a robot at a predetermined position and angle, and that characteristic locations such as marks are provided.

Therefore the invention set forth in claims 1 to 5 does not involve an inventive step in the light of documents 2 and 4.



特許協力条約

PCT

国際予備審查報告

REC'D 0 JUL 2004

(法第12条、法施行規則第56条) [PCT36条及びPCT規則70]

(TOTO AZOTO TARRITO)								
出願人又は代理人 0227 の春類記号	今後の手続きについては、国際予備審査報告の送付通知(様式PCT/ IPEA/416)を参照すること。							
国際出願番号 PCT/JP03/06085	国際出願日 (日.月.年) 15.05.2003 優先日 (日.月.年) 17.07.2002							
国際特許分類 (IPC) Int. Cl. 7 B25J9/22								
出願人(氏名又は名称)株式会社安川電機								
1. 国際予備審査機関が作成したこの	国際予備審査報告を法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。							
2. この国際予備審査報告は、この表	紙を含めて全部で <u>3</u> ページからなる。							
査機関に対してした訂正を含む (PCT規則70.16及びPCT	アプログラス この国際予備審査報告には、附属書類、つまり補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関に対してした訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面も添付されている。 (PCT規則70.16及びPCT実施細則第607号参照) この附属書類は、全部で ページである。							
3. この国際予備審査報告は、次の内容	容を含む。							
I X 国際予備審査報告の基礎	· ·							
Ⅱ □ 優先権	II 優先権							
Ⅲ 別 新規性、進歩性又は産業	上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成							
IV 開発明の単一性の欠如								
V X PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明 VI ある種の引用文献								
VII 国際出願の不備								
Wi 国際出願に対する意見								
国際予備審査の請求書を受理した日 15.12.2003	国際予備審査の請求書を受理した日 15.12.2003 国際予備審査報告を作成した日 08.06.2004							
名称及びあて先 日本国特許庁(IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目44	密藤 健児 (五元)							



国際予備審査報告

国際出願番号 PCT/IPO3/06096

I.	国際	予備審査	報告	の基礎					, 10	1/ JPU3/	
1.	この 応答で PC	国際予備: するため! Γ規則70.	審査 に提 16, 7	報告は下記の 出された差1 70.17)	の出題書類に レ替え用紙は	基づいて作品 、この報告担	えされた。 きにおいて	(法第6条 (出願時)	・(PC とし、	T14条)の規定 本報告書には添作	亡に基づく命令に すしない。
	□ 出展	質時の国際	祭出』	類書類			•				
	X. 明新 明新	書	第第	1,3-6		_ ページ、 _ ページ、 _ ページ、	国際	領時に提出さ 予備審査の 3.04.2004	請求書	の と共に提出された _ 付の書簡と共に	⊆もの ⊆提出されたも <i>の</i>
	精	えの範囲 その範囲	第第	3-5			出願 P C 国際	雨に提出さ T19条の 予備審査の	れたもの 規定に 請求書		:もの :もの
[区 区面 区面 区面	i i	第第	1-10		_ ページ/ [_ページ/[_ページ/[图、 出願	時に提出さ	れたも <i>。</i> 請求書。		きの
2.	明細明細	書の配列	表の	部分 第)部分 第)部分 第		_ページ、 _ページ、 _ページ、	国際		請求書	つ と共に提出された 付の書簡と共に	もの 提出されたもの
۷.				語は、下記 この言語であ	に示す 場 合を マ	除くほか、語で		出願の言語・	である。		
3.		DET 規則	U48. 译查 6	3(b)にいう ひために提出	れたPCT規則国際公開の言いされたPC	語 T規則55.2ま	たは55.3	3にいう翻訳			
3.							でおり、	次の配列表 に	こ基づき	国際予備審查報	告を行った。
	ַ ב	の国際出	出願と	共に提出さ	面による配列 れた磁気ディ	ィスクによる	配列表		·		
		I願後に、 I願後に	20.)国際予備者)国際予備者	査(または節	周査)機関に	提出され	た書面によ	る配列	表	
		願後に抗	出出	ン国際丁畑番 ンた書面によ	査(または駅 る配列表が出	間査)機関に H願時にセは	提出される国際山	た磁気ディ	スクに。	よる配列表 超える事項を含ま	
	曹書	の提出が 面による あった。	あっ	た 別表に記載し	た配列と磁気	スディスクに	る国原田 よる配列	表に記録し	純囲を起 た配列:	超える事項を含ま は同一である旨の	ない旨の陳述
											以心智の使山
4. [[補正に。] 明細] 請求の	F 5	記の 第 第 第	書類が削除。 	された。 	_ページ					
Ē	図面		対面は	——— の第		_項	・ジ/図				
5. [] この国 れるの 記1.	国際予備3 つで、その	を査ね	吸告は、補充 Eがされなか	5欄に示した。 いったものと はしなければ、	ように、補正して作成した	が出願時	計における開 T規則70.2(トする。)	示の範 (c) こ	囲を越えてされた の補正を含む差し	こものと認めら 替え用紙は上
						•					}



国际了佣者全報告		国際出願番号 РС	T/JP03/06085
V: 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性に 文献及び説明	 こついての法第12 <i>9</i>	条 (PCT35条(2))	に定める見解、それを裏付ける
1. 見解			
新規性(N)	請求の範囲 請求の範囲	1-5	·
進歩性 (IS)	請求の範囲 請求の範囲	1-5	
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲 請求の範囲	1-5	
2. 文献及び説明 (PCT規則70.7)			
請求の範囲1-5に係る発明につける発明につけるでは、 手段の座標系上の位置をでは、 力がでするでは、 力がでするでは、 の特別の特別の特別の特別の特別の特別の特別の特別の特別の特別ができる。 は、の特別の特別のではなかができる。 は、の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 の特別のでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、 のものでは、	【 ○ − 9 1 2 2 トの一 9 1 2 2 トの座ボジラー 2 0 のでがう − 2 0 のでがら − 2 0 ででででででででできませる。 「単一ででででできませる。」 「単一ででででできませる。」 「単一でででできませる。」 「単一でででできませる。」 「単一ででできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできませる。」 「単一でできまませる。」 「単一でできまませる。」 「単一でできままままままままままままままままままままままままままままままままままま	プローに変換する 取り付けられている は体的には明らい の 9 A (神鋼) でロック でロック	こかどかでから、 いでがいが、 いでが、 はかでが、 はかでが、 はかでが、 はかでは、 はかでは、 はかでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 はいでは、 もいでは、 もっと。 もっと。 もっと。 もっと。 もっと。 もっと。 もっと。 もっと。
			ر

ットを制御するロボットコントローラとを備える搬送用ロボットシステムにおいて、前記ロボットの載置部に所定の向きに位置決めして搭載され撮像手段を有する治具と、前記撮像手段により撮像された画像を処理する画像処理部と、前記ロボットコントローラおよび前記画像処理部を上位から制御する上位制御部と、を備えることを特徴とするものである。

請求項1記載の搬送用ロボットシステムによれば、作業者がウェハ等の搬送のティーチング位置に接近することが出来ない場合でもティーチングが可能となる。

請求項2記載の搬送用ロボットの制御方法は、所定の載置位置に載置された薄型形状を呈する物体を搬送する搬送用ロボットの制御方法において、予め撮像手段を有する治具を前記ロボットのアーム先端の載置部に所定の向きに位置決めして載置しておき、前記撮像手段が前記所定の載置位置付近に存在する特徴的な箇所を検出できる位置に前記ロボットを移動し、前記撮像手段によって前記特徴的な箇所が含まれる画像を撮像し、前記撮像された画像をもとに前記撮像手段の座標系における前記特徴的な箇所の位置を求め、前記撮像手段の座標系上の位置を前記ロボットの座標系上の位置に変換し、前記載置位置を求めることを特徴とするものである。

請求項2記載の搬送ロボットの制御方法によれば、作業者がウェハ等の搬送のティーチング位置に接近することが出来ない場合でもティーチングを行え、ティーチング作業の大幅な時間短縮や省力化を実現することができる。

請求項3記載の搬送ロボットの制御方法は、予め前記撮像手段の座標系と前記ロボットの座標系の関係を並進と回転で変換する変換行列を求めておき、前記撮像手段の座標系における前記特徴的な箇所の位置を前記変換行列により前記ロボットの座標系における位置に変換することを特徴とするものである。

請求項3記載の搬送ロボットの制御方法によれば、前記撮像手段によって前記特徴的な箇所の位置を検出することで搬送用ロボットのティーチング位置を得ることができる。

請求項4記載の搬送ロボットの制御方法は、前記治具は、前記薄型形状を呈する物体の搬送時には載置部から取り外し可能なことを特徴とするものである。

請求項4記載の搬送ロボットの制御方法によれば、複数の搬送ロボットで治具を共用でき、メンテナンス費用を低減することができる。

請求項5記載の搬送ロボットの制御方法は、前記載置位置付近には穴、ピン、マーク、文字パターン等の特徴的な箇所を有することを特徴とするものである。

請求項5記載の搬送ロボットの制御方法によれば、載置位置付近の様々な対象を特徴的な箇所として利用することができる。

[図面の簡単な説明]

- 図1は、本発明の実施例を示すウェハ搬送装置の斜視図である。
- 図2は、本発明の実施例を示すハンド部および処理ユニット内部の斜視図である。
- 図3は、本発明の実施例の全体構成を示す構成図である。
- 図4は、本発明の実施例の全体構成を示すブロック図である。

19. 4. 2004

7

請求の範囲

1. (補正後) 薄型形状を呈する物体を載置する載置部を有して前記物体を搬送する ロボットと前記ロボットを制御するロボットコントローラとを備える搬送用ロボッ トシステムにおいて、

前記ロボットの載置部に所定の向きに位置決めして搭載され撮像手段を有する治 具と、

前記撮像手段により撮像された画像を処理する画像処理部と、

前記ロボットコントローラおよび前記画像処理部を上位から制御する上位制御部 と、

を備えることを特徴とする搬送用ロボットシステム。

2. (補正後) 所定の載置位置に載置された薄型形状を呈する物体を搬送する搬送用 ロボットの制御方法において、

予め撮像手段を有する治具を前記ロボットのアーム先端の載置部に所定の向きに 位置決めして載置しておき、

前記撮像手段が前記所定の載置位置付近に存在する特徴的な箇所を検出できる位 置に前記ロボットを移動し、

前記撮像手段によって前記特徴的な箇所が含まれる画像を撮像し、

前記撮像された画像をもとに前記撮像手段の座標系における前記特徴的な箇所の 位置を求め、

前記撮像手段の座標系上の位置を前記ロボットの座標系上の位置に変換し、前記載 置位置を求めることを特徴とする搬送用ロボットの制御方法。

3. 予め前記撮像手段の座標系と前記ロボットの座標系の関係を並進と回転で変換す る変換行列を求めておき、

前記撮像手段の座標系における前記特徴的な箇所の位置を前記変換行列により 前記ロボットの座標系における位置に変換することを特徴とする請求項2記載の 搬送用ロボットの制御方法。

- 4. 前記治具は、前記薄型形状を呈する物体の搬送時には載置部から取り外し可能な ことを特徴とする請求項2乃至3記載の搬送用ロボットの制御方法。
- 5. 前記載置位置付近には穴、ピン、マーク、文字パターン等の特徴的な箇所を有す ることを特徴とする請求項2乃至4記載の搬送用ロボットの制御方法。